

Partial translation of Reference 2 (JP S64-86122 A)

(page 5, lower-right column, line 17 to page 6, upper-left column, line 11)

According to the present invention, a shake detector is provided to detect camera shake after press of a shutter release button, identify a period of the camera shake, and specify selectively a time with minimum camera shake. The shake detector sends a signal of an instruction for start of exposure to a shutter control part with reference to the time with minimum camera shake for the first time since a lapse of a period of time required for preparation until a shutter is opened/closed after the press of the shutter release button. This suppresses influence of camera shake to a certain extent, thereby achieving a widened shooting region. That is, the present invention allows shooting at a lower shutter speed as compared to a conventional case of using a lens of the same focal distance, and allows the use of a lens with a longer focal distance as compared to a conventional case at the same shutter speed. In addition, the entire device can be electrically controlled, resulting in an advantage of a simplified structure.

⑨ 日本国特許庁(JP)

⑩ 特許出願公開

⑫ 公開特許公報(A)

昭64-86122

⑬ Int.Cl.⁴
G 03 B 17/00

識別記号 庁内整理番号
Z-6920-2H

⑭ 公開 昭和64年(1989)3月30日

審査請求 未請求 発明の数 1 (全9頁)

⑮ 発明の名称 カメラの手ブレ防止装置

⑯ 特 願 昭62-242723

⑰ 出 願 昭62(1987)9月29日

⑱ 発 明 者 岡 田 尚 士 大阪府大阪市東区安土町2丁目30番地 大阪国際ビル ミ
ノルタカメラ株式会社内
⑲ 発 明 者 升 本 久 幸 大阪府大阪市東区安土町2丁目30番地 大阪国際ビル ミ
ノルタカメラ株式会社内
⑳ 発 明 者 石 田 徳 治 大阪府大阪市東区安土町2丁目30番地 大阪国際ビル ミ
ノルタカメラ株式会社内
㉑ 出 願 人 ミノルタカメラ株式会 大阪府大阪市東区安土町2丁目30番地 大阪国際ビル
社
㉒ 代 理 人 弁理士 滝野 秀雄 外1名
最終頁に続く

明 細 書

1. 発明の名称

カメラの手ブレ防止装置

2. 特許請求の範囲

レリーズ鉤の押圧作動により、ミラー制御、絞り制御等の準備動作をなし、その後シャッターを所定のタイミングにより走行させる露出演算制御部と、レリーズ鉤の押圧による画面のブレに応じた波形として検出する加速度センサ、発振器、周波数弁別器より構成されるブレ検出器と、ブレ検出器からのブレ波形に相応するデータにより画面のブレが最小となる時間を算出し、この時間とミラー制御、絞り制御等に要する準備動作時間と対比して所定の時間を算出するブレ演算部と、該ブレ演算部からの前記所定の時間によりシャッターの作動を制御し得るシャッター制御部とからなることを特徴とするカメラの手ブレ防止装置。

3. 発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

本発明はカメラにおいてレリーズ鉤を押した時

に発生する手ブレにより、撮影が失敗するのを防止する技術に関するものである。

(従来の技術)

従来の写真撮影の失敗はピンボケと手ブレがその原因の殆どを占めていた。ところが、近年のカメラにおいては、オートフォーカスの採用によりピンボケがなくなり、ピント精度が向上して画質が良くなる一方、企業のコストダウンにより望遠系のレンズが安価に供給されるようになってきた。しかし、望遠系のレンズの普及の結果、手ブレの影響を受け易くなり、撮影失敗⇔手ブレという関係となり、なんとか手ブレをなくせないかという要望が強くなってきた。

これに対し、従来技術には、カメラ内にブレ検出器を設け、撮影レンズの焦点距離情報とブレ量に応じて、カメラのシャッター速度を制御するもの(特開昭54-55429、実開昭61-135328)や、カメラ内に加速度検出手段を設けて、シャッター開閉動作に応じて、加速度検出器からの出力により画像にブレが生じたことを警告するも

の(特開昭58-70217)や、磁気手段によりカメラの手ブレを検出し、実際の撮影画像に対し手ブレが生じている場合に警告を発するもの(特開昭55-126829)や、CCDセンサの出力を利用してブレを検出し、警告を出したり、シャッタ速度を制御するもの(特開昭55-106442, 同57-129421, 同60-233513, 同60-259908等)がある。しかしながら、単に警告を行うものでは手ブレ写真ができることを防止することは不可能であり、ブレを覚悟で撮影を行うか、あるいは撮影をあきらめるかの何れかを選択することになる。一方、シャッタ速度を制御するものでは被写体輝度によっては撮影が困難になり、又シャッタ速度が撮影者が予期したものとなってしまう所望の撮影効果が得られないことになる。

(発明が解決しようとする問題点)

本発明は、上記従来技術の欠点の解消を図ったもので、手ブレが生じたとき警告したり、シャッタ速度を制御するといったものでなく、撮影時に

手ブレが生じて、手ブレが最小となるタイミングでシャッタレリーズをし、手ブレの影響を排除して撮影ができるようにするカメラの手ブレ防止装置を提供することを目的としている。

(問題点を解決するための手段)

本発明は上記の目的を達成するために、レリーズ釦の押圧作動により、ミラー制御、絞り制御等の準備動作をなし、その後シャッタを所定のタイミングにより走行させる露出演算制御部と、レリーズ釦の押圧による画面のブレに応じた波形として検出する加速度センサ、発振器、周波数弁別器より構成されるブレ検出器と、ブレ検出器からのブレ波形に相応するデータにより画面のブレが最小となる時間を算出し、この時間とミラー制御、絞り制御等に要する準備動作時間と対比して所定の時間を算出するブレ演算部と、該ブレ演算部からの前記所定の時間によりシャッタの作動を制御し得るシャッタ制御部とからなる構成としている。

(作 用)

レリーズ釦を押すと、自動絞り機構を、指示さ

れた絞り値に絞り込む動作や1眼レフカメラであればミラーを光路外に上げる動作等の露出のための準備動作時間が経過してから、予め決められた露出時間でシャッタが開閉する。

一方レリーズ釦を押すと通常手ブレが生じるので、この手ブレを加速度センサ、発振器、周波数弁別器より構成されるブレ検出器で検出する。ブレ検出器からのブレ波形に相応するデータをブレ演算部が受け、手ブレがその初期には単振動となっているのを利用して、ブレの周期を算出し、ブレの方向が変わる時間、即ちブレが最小になる時間を選択的に決定し、予めこのブレ演算部に入力されている上記の準備動作時間と対比して所定の時間を算出し、該ブレ演算部からの前記所定の時間により、シャッタを駆動し予定された露出時間でシャッタを開閉する。

即ち、ブレが最小になる時間から予め決められた時間シャッタを開口するか、又は、ブレが最小になる時間がシャッタ開口時間内に含まれるようにシャッタの開閉をする。

(実施例)

本発明の1実施例について図面を用いて説明する。第1図は手ブレ防止装置を備えたカメラのブロック図である。同図において、S₁はレリーズ釦に接触することによりオンとなり、露出演算制御部1が動作を開始するスイッチで、S₂はレリーズ釦を押し込むことによりオンとなり、シャッタレリーズが可能となるスイッチである。S₃はレリーズ釦と別に設けられた通常撮影モードとブレ検出モードとの切換スイッチでオンのときブレ検出モードとなる。

LENS 8は交換レンズ固有の情報即ち、開放Fナンバー、最大Fナンバー、焦点距離等の情報を露出演算制御部1に出力する。ミラー制御部10はレリーズ釦のスイッチS₂のオンによりその時から所定時間して出力されるQ₁信号の入力によりミラーマグネットRMgに通電し、ミラー駆動部をレリーズしミラーを上げて撮影可能状態にする。絞り制御部11はミラーマグネットRMgに通電されてから所定時間して出力されるQ₂信号の入

力により、絞りマグネットFMgに通電し、絞り駆動部をリリースし絞り込んでいく。測光部9は測光データでアベックス演算を行いその結果の絞り値になると絞りマグネットFMgをオフにし、絞りを停止させる。シャッター制御部12はリリース鉤のスイッチS₂のオンでQ₃、Q₄信号を入力し、シャッター先幕用マグネット1c、後幕用マグネット2cに通電しシャッター先幕、後幕をリリース可能状態に保持する。

ブレ検出器2は加速度センサ3、発振器4、周波数弁別器5より構成され、スイッチS₃のオンにより動作を開始する。センサ3はカンティレバーの慣性を利用して機械的振動による加速度を静電容量の変化として検出するセンサである。

第2図は加速度センサ3の詳細図である。センサ3は金属酸化膜半導体(MOS)集積回路に一体的に形成される。P⁺領域31を形成したn形シリコンn-Si基板30の上にエピタキシャル層32が形成される。エピタキシャル層32における浅い凹型の空間33にSiO₂層34及びC

r-Au層35からなるカンティレバー36が張り出している。加速度センサ3全体が振動するとカンティレバー36の慣性によって凹型の空間33のカンティレバー36とP⁺層31との間隔が変動し、これを電極37と38から静電容量の変化として取り出す。加速度センサ3は不図示のレンズの先端に取付け光軸に対し上下方向のブレを検出する。さらに加速度センサ3をカメラ本体にも取付ければ、光軸回りの回転方向のブレも検出できるようになる。

発振器4は静電容量が入力されると、それに応じた周波数のパルスを出力する。

周波数弁別器5は周波数を電圧A(t)に変換して出力する。

上記加速度センサ3、発振器4、周波数弁別器5からなるブレ検出器2において検出される波形を第3図(向)に示す。t₁はリリース鉤を押し込んだ時であり、以後カメラが大きく振動し、撮影画面にブレが発生する。t₄、t₅は加速度のピークを持つ時点である。加速度を2回積分するとブ

7

レ量になる。

つまり、ブレ量もt₄、t₅においてピーク(最大のピークレベルと最小のピークレベルは加速度のピークレベルと反転する。)を持ち、ブレの方向が変わる。ブレ方向の変化する時点においては画面のブレが小さい。この時点でシャッターを開いて露光する(第3図(向)、(向))。その演算を行うのがブレ演算部6である。

ブレ演算部6の構成を第6図に示す。ピーク検出部61はリリース鉤のスイッチS₂のオンが入力された時点から、入力されたA(t)電圧を順次コンパレートし、ピーク電圧を検出しその電圧A(ΔT₄)を演算部62に出力する。A(ΔT₄)は第3図(向)のt₄レベルでの加速度波形の振幅に相当する。更に、ピーク検出部61はA(ΔT₄)を検出すると検出信号をゲート部64に出力する。発振器63はスイッチS₂のオン信号の入力により、一定のパルスをゲート部64に出力する。ゲート部64はピーク検出部61からピーク信号を入力すると閉じ、カウンタ65へのパルスの出力

8

をやめる。カウンタ65は発振器63からのパルスをゲート64が閉になるまで計数し、その計数値ΔT₄を演算部66に出力する。ΔT₄は最初のピークレベルA(ΔT₄)に至った時のスイッチS₂オンからの時間である。レジスタ68は前記発振器63に接続されたカウンタ67への所定のタイミングにおける入力パルス(n)に対応した波形電圧A(t_n)とカウントタイミングt_nを出力し、レジスタ69はカウンタ67からの次の入力パルス(n+1)に対応した波形電圧A(t_{n+1})とカウントタイミングt_{n+1}を出力する。レジスタ68、69への入力値はピークレベルA(ΔT₄)の直前、または直後の波形電圧である。演算部62はピーク検出部61からの入力データA(ΔT₄)、レジスタ68からの入力データA(t_n)、t_n、レジスタ69からの入力データA(t_{n+1})、t_{n+1}により第3図(向)のΔT₅を予測し、演算部66に出力する。演算部62での演算はつぎのような考えによって行われる。リリース鉤を押し込みスイッチS₂をオンにした後、

ブレを表す加速度は大きな振動波形となり、初期の連続した時期ではその波形は周期性のある単振動となる。

ここで単振動の式

$$A(t) = A(\Delta T_4) \sin(2\pi t/T + \alpha) \dots (1)$$

をもとに入力データ $A(\Delta T_4)$ 、 $A(t_n)$ 、 t_n 、 $A(t_{n+1})$ 、 t_{n+1} より周期 T を算出し $T/2$ を ΔT_5 として出力する。演算部 66 は ΔT_5 の入力データの他に、カウンタ 65 から ΔT_4 、露出演算制御部 1 から ΔT_3 が入力される。

ΔT_3 は通常撮影モード時のスイッチ S_2 オンからミラーアップ駆動、絞り駆動制御を見込んだシャッター先幕が走行する露光の開始までに必要とされる準備動作時間である。演算部 66 は ΔT_4 に ΔT_5 を複数回加算し所定時間 ΔT_b を算出する。所定時間 ΔT_b が準備動作時間 ΔT_3 を越えたと加算をストップし露出演算制御部 1 に所定時間 ΔT_b を出力する。その際加算回数が所定の回数 k を越えたと加算をストップし ΔT_b の代わりに警告信号を出力する。

1 1

を算出する。

＃4 でスイッチ S_2 オフなら＃1 に戻り、常にレンズデータ測光データを読み込み露出演算をする。スイッチ S_2 オン（第3図(h)）なら＃5に進む。

＃5 で、スイッチ S_2 オンによりシャッター制御部 12 に信号 Q_3 、 Q_4 が入力し、シャッター先幕、後幕のマグネット 1c、2c をオンにし、シャッター幕をリリース可能な状態に保持する（第3図(e)、(d)）。

＃6、7 で、スイッチ S_2 オンより ΔT_1 時間してミラーマグネット RM_g をオンにしミラーを上げて、撮影光路から外しておく（第3図(e)、(f)）。

＃8、9 で、 RM_g オンから ΔT_2 時間してミラーマグネット RM_g をオフにし、絞りマグネット FM_g をオンにし、絞りを開放状態から絞り込む（第3図(e)、(g)、(h)）。

＃10 で、絞りパルスが＃3 の制御 AV に対応するまでカウントを続ける（第3図(h)）。

＃11 で、絞りパルスが所定の数に達すると絞

比較部 7 であるが、所定時間 ΔT_b が準備動作時間 ΔT_3 に比して長い場合は、手ブレの影響なしとして ΔT_b の代わりに ΔT_3 でシャッターリリースをさせるために、予めその限界となる時間 ΔT_k を設定して入力しておき、 ΔT_b と ΔT_k を比較するための手段である。

次に本発明の実施例によるカメラの露出動作について、第4図のフローチャートを主体にし、第3図(h)～(n)のタイミングチャートを参照してブレ検出をしない通常撮影モードの場合の撮影動作から説明をする。尚、以下のフローチャートの説明中、＃1、＃2……は処理手順（ステップ）の番号を示す。

リリース鉤に接触することによって、スイッチ S_1 がオンとなり露出演算制御が可能になる。

＃1 で、交換レンズの固有情報の読み込みがなされる。

＃2 で、測光部 9 の測光データを読み込み、

＃3 で、レンズデータ、測光データ、フィルム感度より露出演算し、制御 AV and / or TV

1 2

りマグネット FM_g をオフにし、所定の絞り値に絞り込まれた状態になる（第3図(h)、(n)）。

＃12 で、モード切換スイッチ S_3 のオン、オフを確認し、通常撮影モードでは S_3 オフであり、＃14に進む。

＃14 で、スイッチ S_2 オンから準備動作時間 ΔT_3 が経過したかどうか確認する。この ΔT_3 はスイッチ S_2 がオンになった後、ミラーアップ駆動、算出 AV に駆動制御に要する時間を見込んで設定されている。

＃15 で、準備動作時間 ΔT_3 が経過したなら、シャッター制御部 12 が Q_3 信号により先幕マグネット 1c をオフにし、先幕が走行し露光を開始する（第3図(h)）。

＃16 で、算出 TV をシャッター速度の実時間 S に変換する。

＃17 で、実時間 S 経過後シャッター制御部 12 は、 Q_4 信号により後幕マグネット 2c をオフにして後幕が走行し露光が完了する（第3図(h)）。

＃18 で、後幕走行が完了後、絞りマグネット

1 3

1 4

F M g (第3図(n)), 続いてミラーマグネット R M g をオンにし(第3図(e)), 絞りを開放状態に(第3図(n)), ミラーをダウン状態に(第3図(f))して初期状態に戻す。

上記の通常撮影モードではブレ演算が行われな
いが、通常はリリース釦を押し込んで、スイッチ
S₂ をオンにすると手ブレが生じる。

この影響を排除するために#12でブレ検出モ
ードに切り換える。ブレ検出モードについて第5
図、第6図を用いて以下に説明する。

第4図のフローチャートにおいて、#12でス
イッチ S₂ がオンであると、ブレ検出器2の加速
度センサ3が常に加速度に相当する静電容量を出
力しつつ、発振器4、周波数弁別器5を介して波
形電圧 A (t) がブレ演算部6に入力される。

#50、ピーク検出部61がピークレベル電圧
A (ΔT₄) を検出し、カウンタ65でスイッチ
S₂ オンからピークレベルまでの計数値 ΔT₄ を
算出する。

#51、演算部62で単振動を表す(t)式より求

めた周期 T で、 $\Delta T_s = T/2$ を算出する。

#52、演算部66で $\Delta T_4 + \Delta T_s = \Delta T_b$
(基準時間) とし、

#53、所定時間 ΔT_b と準備動作時間 ΔT_s
を比較し、 $\Delta T_b > \Delta T_s$ ならば#54へ進み、
 $\Delta T_b < \Delta T_s$ ならば $\Delta T_4 + 2\Delta T_s = \Delta T_b$
とし、 $\Delta T_b > \Delta T_s$ になるまで ΔT_s を加算し
ていく。

#54、ΔT_s の加算回数 n をチェックする。
加算回数 n が所定値 k より大きい場合には、ブレ
の振動数が非常に大きいことになり、加速度のビ
ークでシャッタの露光を開始しても画面上のブレ
を抑えることができないとして、#56で演算部
66から警告信号を露出演算制御部1に出力する。

#57、その旨の表示が表示部13で行われる。

#55、加算回数 n が所定値 k より小さいなら
ΔT_b を露出演算制御部1に出力する。露出演算
制御部1では $\Delta T_b \rightarrow \Delta T_s$ として#14に進む。

第4図に戻り、#14で所定時間 ΔT_b つまり
加速度波形のピークレベルで先幕マグネット1c

15

がオフされ、先幕が走行し、露光が開始する。以
下は第4図で説明したのと同じである。

上記実施例において、ブレ演算部6での演算結
果の所定時間 ΔT_b が準備動作時間 ΔT_s に比べ
て非常に長い場合には、手ブレの影響が撮影画面
に現れない。また、その場合にも $\Delta T_b \rightarrow \Delta T_s$
に変換するとシャッタ先幕が走行し露光が開始さ
れるまでの時間が長くなり、シャッタチャンス
を逃がすことになる。そこで、第5図(n)の演算を第
6図の演算部66に追加する。#54と#55の
間に#54-1を入れ、所定時間 ΔT_b が限界時
間 ΔT_k 内であるか否かチェックする。この ΔT_k
は ΔT_s より大きいが手ブレの影響がなく適切
なシャッタチャンスを得られる時間として定めら
れた時間である。比較部7での比較の結果、所定
時間 ΔT_b が限界時間 ΔT_k 以下ならば#55に
進み $\Delta T_b \rightarrow \Delta T_s$ とするが、所定時間 ΔT_b が
限界時間 ΔT_k 以上であると予測される場合は、
#54-2に進み、 $\Delta T_s \rightarrow \Delta T_s$ にして準備動
作時間経過でシャッタ先幕を走行し、露光を開始

16

する。

以上の実施例は手ブレが最小になった時点でシ
ャッタの開口を開始しているが、手ブレが最小に
なった時点がシャッタ開口時間の中間になるよう
にすることもできる。その場合は第6図の演算部
66にシャッタスピード SS を予め入力しておき、
 $\Delta T_b = \Delta T_4 + n\Delta T_s - SS/2$ で演算する。

また、上記の実施例においては加速度の波形を
もとに演算したが、2回積分しブレ波形に変換し、
それによって演算することもできる。

なお、露出の準備動作時間 ΔT_s についてであ
るが、自動露出制御装置のないカメラの場合には
準備動作時間 ΔT_s = 0 の場合もあり、またオート
フォーカス装置の付いたカメラの場合にはレン
ズを合焦位置に移動する時間が加わる場合もある。
〔発明の効果〕

本発明によれば、リリース釦を押してからのカ
メラのブレを検出してブレの周期を割り出しブレ
が最小になる時間を選択的に特定するブレ検出器
を有し、リリース釦を押してからシャッタが開閉

17

18

されるまでの準備に要する時間経過後の最初にブレが最小になる時間を基準として、上記ブレ検出器からシャッタ制御部に露出開始指示の信号を送る構成となっており、ある程度まで手ブレの影響を抑えられることにより、撮影領域が広がる。即ち、同一焦点距離のレンズであれば、より低速のシャッタ速度での撮影が可能となり、同一シャッタ速度であれば、より焦点距離の長いレンズの使用が可能になる。また、装置全体が電氣的な制御で可能なので、構造も簡単であるという格別の効果を奏する。

4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明の1実施例を示すカメラの手ブレ防止装置の構成を示すブロック図、

第2図は加速度センサの断面図、

第3図はタイミングチャートで、

(a)はブレ検出器で検出された手ブレの波形の1例を示す線図、

(b)～(h)は手ブレ防止装置の各要素のタイミングチャート、

第4図は本発明を使用したカメラの露出動作のフローチャートである。

第5図はブレ演算部のフローチャートで、

(a)はブレの周期が通常又は短い場合、

(b)はブレの周期が長すぎる場合、

第6図はブレ演算部の構成を示すブロック図である。

1…露出演算制御部、2…ブレ検出器、3…加速度センサ、4…発振器、5…周波数弁別器、6…ブレ演算部、7…比較部、10…ミラー制御部、11…絞り制御部、12…シャッタ制御部、S₂…リリーススイッチ、ΔT_s…準備動作時間、ΔT_b…所定時間。

特許出願人 ミノルタカメラ株式会社

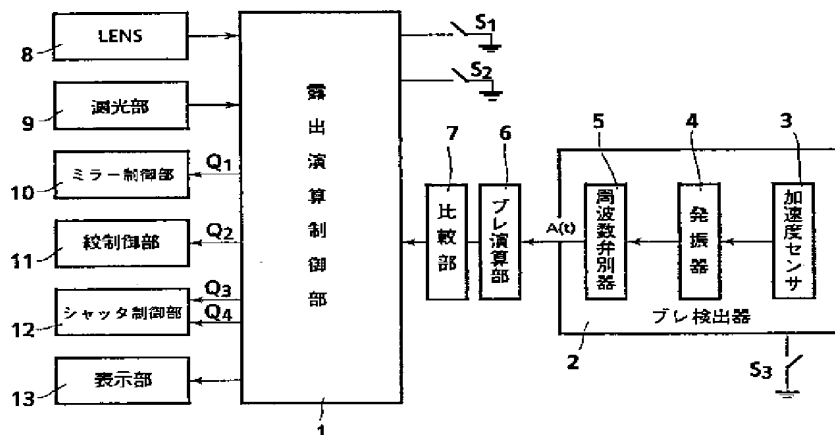
代理人 瀧野 秀 雄

同 章 野 敏

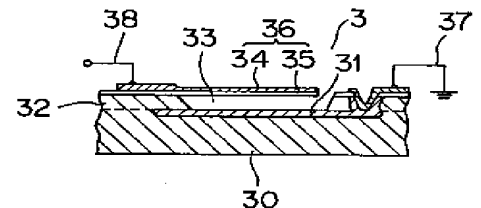


19

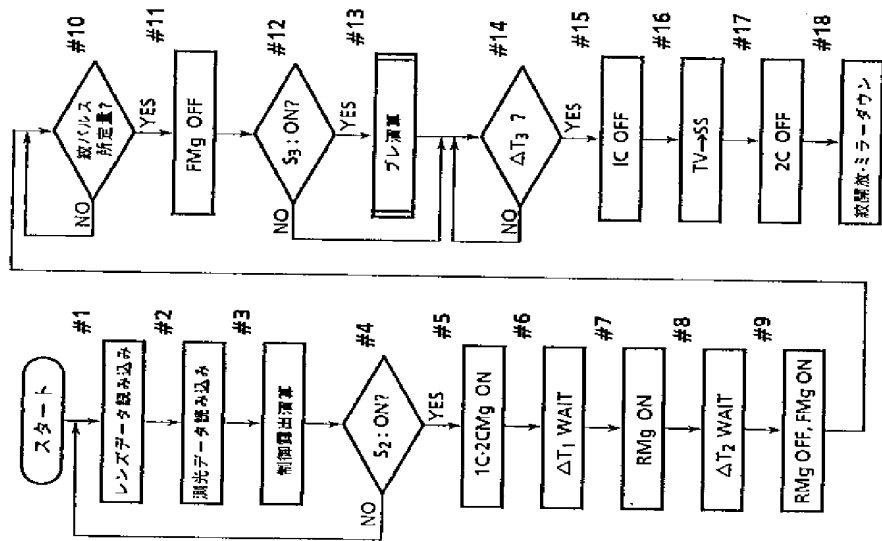
20



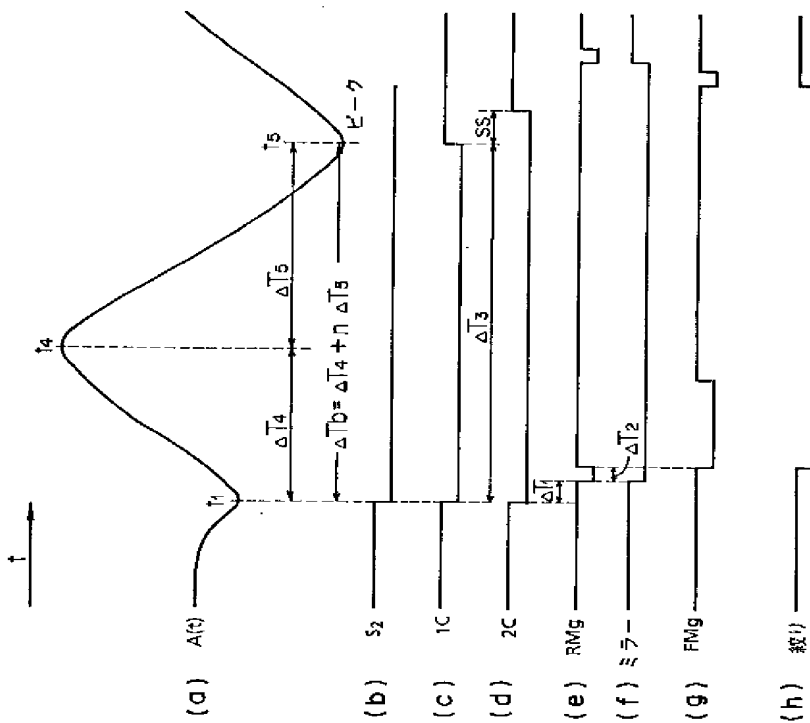
第 1 図



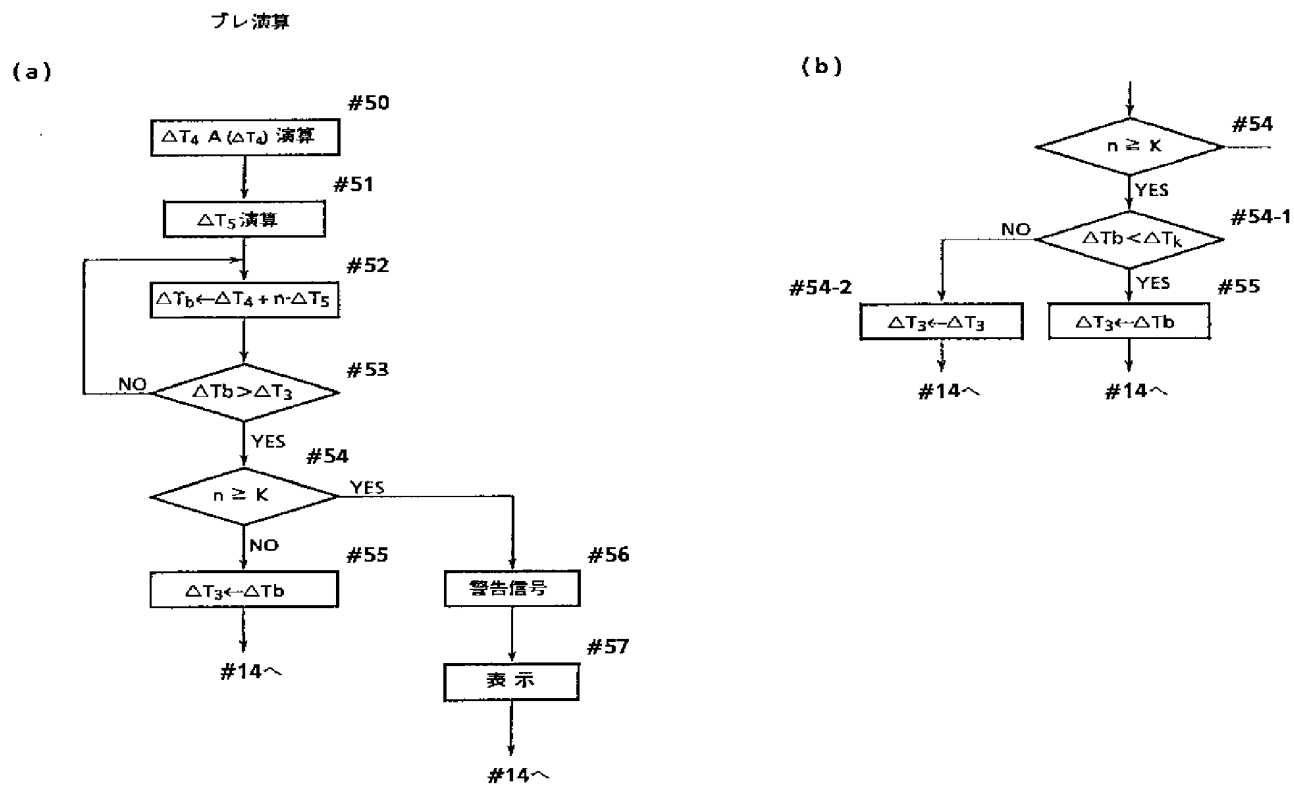
第 2 図



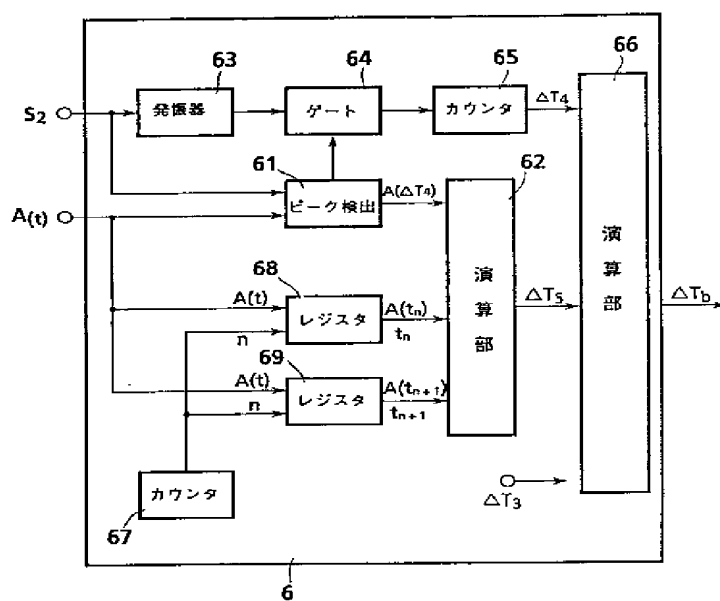
第 4 図



第 3 図



第 5 図



第 6 図

第1頁の続き

②発明者	西井	隆義	大阪府大阪市東区安土町2丁目30番地	大阪国際ビル	ミ
			ノルタカメラ株式会社内		
②発明者	前川	幸男	大阪府大阪市東区安土町2丁目30番地	大阪国際ビル	ミ
			ノルタカメラ株式会社内		